

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian dan analisis yang telah dilakukan, maka dapat disimpulkan beberapa hal sebagai berikut:

1. Hasil error sudut pada sumbu Y dan -Y adalah $0,4^{\circ}/s$ dan $-0,9^{\circ}/s$.
2. Hasil error sudut pada sumbu X dan -X adalah $0,8^{\circ}/s$ dan $-1,6^{\circ}/s$.
3. Hasil error sudut pada sumbu Z dan -Z adalah $0,7^{\circ}/s$ dan $-0,5^{\circ}/s$.
4. Ada perbedaan antara pengukuran dan perhitungan rumus karena pada saat membaca data pengukuran tidak tepat dan data yang keluar dari software sangat cepat berganti.

5.2 Saran

Sebagai masukan guna pengembangan lebih lanjut dari laporan Akhir ini, maka penulis memberikan beberapa saran sebagai berikut :

1. Pada saat mengukur keluaran sensor gyroscope harus jeli dan tepat karena keluaran dari sensor gyroscope ini selalu berubah – ubah sesuai dengan berapa besar sudut yang di ukur atau dideteksi oleh sensor.
2. Untuk masa yang akan datang ada baiknya sensor gyroscope ini dikembangkan lagi untuk membantu kinerja robot quadcopter agar lebih stabil.
3. Untuk perkembangan lebih lanjut baterai yang dipakai harus memiliki cells yang lebih tinggi untuk membantu kinerja robot quadcopter agar tetap lama pada saat terbang.